

Judul:

Proses manufaktur dan optimasinya pada sistem pendekksi gaya multi axis untuk pembuatan lintasan gerak robot artikulasi 5 derajat kebebasan =
The manufacturing process and its optimization on developing multi axis force detector system for path generation of five degree of freedom articulation robot

Pengarang/Penulis:

Brianti Satrianti Utami, author

Subjek:

Robots -- Control systems

Nomor Panggil:

S37340

Penerbitan:

Link Terkait:

- [Deskripsi Bibliografi](#)
- [Abstrak](#)
- [Dokumen Yang Mirip](#)
- [Universitas Indonesia Library](#)